This Page Is Inserted by IFW Operations and is not a part of the Official Record

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images may include (but are not limited to):

- BLACK BORDERS
- TEXT CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
- FADED TEXT
- ILLEGIBLE TEXT
- SKEWED/SLANTED IMAGES
- COLORED PHOTOS
- BLACK OR VERY BLACK AND WHITE DARK PHOTOS
- GRAY SCALE DOCUMENTS

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning documents will not correct images, please do not report the images to the Image Problem Mailbox.

| | MANUFACTU | RE OF MULTIPLE GLASS AND EQUIPMENT THEREFOR |
|---|------------------------|--|
| | Patent Number: | JP10158041 |
| | Publication date: | 1998-06-16 |
| | Inventor(s): | MATSUYAMA YOSHITAKA; NAKAGAWA HIDEKI; KODERA SHOGO; SHIBUYA TAKASHI; TSUJINO MASAKI; SHIBUYA YASUHIRO |
| | Applicant(s):: | ASAHI GLASS CO LTD |
| | Requested Patent: | □ <u>JP10158041</u> |
| | Application Number: | JP19960318189 19961128 |
| | Priority Number (s): | |
| | IPC Classification: | C03C27/06; B29C47/02; E06B3/66 |
| | EC Classification: | |
| | Equivalents: | |
| Abstract | | |
| SOLUTION: In the equipment for this manufacture the same direction at the same speed as the other respective single directions which orthogonally is sheet 31a (31b) is moved, the other is stopped. extruding a resinous material from the die 11, the | | SOLVED: To provide a manufacture method which is inexpensive, simple and convenient. equipment for this manufacture method, each of glass sheets 31a and 31b is vertically held so as to move in at the same speed as the other and also, a die 11 and the glass sheet 31a (31b) are movable in their rections which orthogonally intersect each other, in such a way that when one of the die 11 and the glass moved, the other is stopped. In this manufacture using the equipment having such mechanisms, while s material from the die 11, the movements of both the die 11 and the glass sheet 31a (31b) are alternated he sides of the glass sheet 31a (31b) is coated with the resinous material, to relatively move the die 11 and |

Data supplied from the esp@cenet database - I2

(19)日本国特許庁 (JP) (12) 公開特許公報 (A)

(11)特許出願公開番号

特開平10-158041

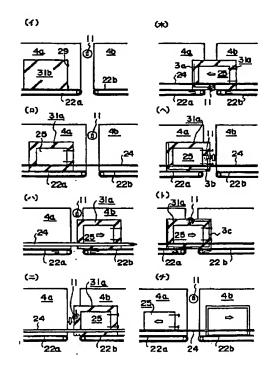
(43)公開日 平成10年(1998) 6月16日

| (51) Int.Cl. ⁶ | 識別記号 | FI |
|---------------------------|---------------------------|------------------------------|
| C03C 27/06 | 101 | C 0 3 C 27/06 1 0 1 C |
| B29C 47/02 | | B 2 9 C 47/02 |
| E06B 3/66 | | E 0 6 B 3/66 |
| // B 2 9 L 9:00 | | |
| | | 審査請求 未請求 請求項の数8 OL (全 7 頁) |
| (21)出願番号 | 特膜平8-318189 | (71)出顧人 000000044 旭硝子株式会社 |
| (22)出顧日 | 平成8年(1996)11月28日 | 東京都千代田区丸の内2丁目1番2号 |
| (22) 四颗日 | 一块。一个(1550/11/120日 | (72)発明者 松山 祥孝 |
| | | 神奈川県横浜市神奈川区羽沢町1150番地 |
| | | 旭硝子株式会社中央研究所内 |
| | | (72) 発明者 中川 秀樹 |
| | | 神奈川県横浜市神奈川区羽沢町1150番地 |
| | | 旭硝子株式会社中央研究所内 |
| | | (72) 発明者 小寺 省吾 |
| | | 神奈川県横浜市神奈川区羽沢町1150番地 |
| | | 旭硝子株式会社中央研究所内 |
| | | (74)代理人 弁理士 泉名 謙治 |
| | | 最終質に続く |

(54) 【発明の名称】 復層ガラスの製造方法および装置

(57)【要約】

【課題】安価かつ簡便な複層ガラス製造方法の提供。 【解決手段】ガラス板31a、31bを同じ方向に同じ 速度で移動するように鉛直方向に保持し、ダイ11とガ ラス板とを一方向に移動可能で互いの移動方向を直交す るものとして、一方を移動させているときにもう一方を 停止させるように、ダイ11から樹脂材料を押出しなが らガラス板の1辺毎に両者の移動を交替させてダイ11 とガラス板31a、31bとを相対移動させる。



【特許請求の範囲】

【請求項1】複数のガラス板をその間に中空層が形成されるように隔置して、所定の吐出口形状を有して樹脂材料を押出すダイと複数のガラス板の周縁部とを相対移動させながら、対向するガラス板間の周縁部にダイから樹脂材料を押出して樹脂製のスペーサを一体成形する複層ガラスの製造方法において、前記複数のガラス板の移動がそれぞれ同じ方向に同じ速度で同時になるように複数のガラス板を鉛直方向に保持し、前記ガラス板およびダイのそれぞれの移動をそれぞれ一方向への移動として、一方を移動させているときにもう一方を停止させるようにダイとガラス板とを相対移動させ、ガラス板の1辺毎に両者の移動を交替させながら対向するガラス板間の周縁部に樹脂材料を押出すことを特徴とする複層ガラスの製造方法。

【請求項2】ガラス板の1辺への樹脂材料の押出しを終えたときに、ダイの吐出口の向きを90°回転させることを特徴とする請求項1の複層ガラスの製造方法。

【請求項3】ダイを鉛直方向に移動させながらガラス板 20 の第1の辺に樹脂材料を押出す第1のステップと、ガラス板を水平方向に移動させながら第1の辺に隣り合うガラス板の第2の辺に樹脂材料を押出す第2のステップと、ダイを第1のステップと反対の向きに移動させながらガラス板の第1の辺に向かいあう第3の辺に樹脂材料を押出す第3のステップと、ガラス板を第2のステップと反対の向きに移動させながら第3の辺に隣り合うガラス板の第4の辺に樹脂材料を押出す第4のステップと、を第1、2、3、4のステップ順または第2、3、4、1のステップ順に行うことを特徴とする請求項1または 30 2の複層ガラスの製造方法。

【請求項4】2枚のガラス板間の間隔を保ちながら、2枚のガラス板の対向する面と反対側のそれぞれの面および/または2枚のガラス板のそれぞれの端面を保持することを特徴とする請求項1、2または3の複層ガラスの製造方法。

【請求項5】所定の吐出口形状を有して樹脂材料を押出すダイと、複数のガラス板をその間に中空層が形成されるように所定間隔をもって隔置する保持手段と、前記ダイと複数のガラス板の周縁部とを相対移動させる移動手 40段とを備えて、ダイと複数のガラス板の周縁部とを相対移動させながらダイから樹脂材料を押出して対向するガラス板間の周縁部に樹脂製のスペーサを一体成形する複層ガラスの製造装置において、前記保持手段は複数のガラス板がそれぞれ同じ方向に同じ速度で同時に移動可能に鉛直方向に保持するものであり、前記移動手段はダイとガラス板とが互いに直交するようにそれぞれ一方向に移動可能とした、ダイを移動させる第1の移動手段とガラス板を移動させる第2の移動手段とからなることを特徴とする複層ガラスの製造装置。 50

【請求項6】第1の移動手段によってダイを移動させているときに第2の移動手段を停止させ、第2の移動手段 によってガラス板を移動させているときに第1の移動手段を停止させて、ガラス板の1辺毎に両者の移動を交替 させながらダイとガラス板とを相対移動させる制御手段 を有することを特徴とする請求項5の複層ガラスの製造 装置。

【請求項7】前記ダイには、ガラス板の1辺への樹脂材料の押出しを終えたときにダイの吐出口の向きを90°回転させる回転機構が設けられていることを特徴とする請求項5または6の復層ガラスの製造装置。

【請求項8】前記保持手段は、2枚のガラス板間の間隔を保ちながら、2枚のガラス板の対向する面と反対側のそれぞれの面および/または2枚のガラス板のそれぞれの端面を保持するものであることを特徴とする請求項5、6または7の複層ガラスの製造装置。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】本発明は複層ガラスの製造方法および装置に関し、詳しくは樹脂製のスペーサを複数のガラス板間に一体成形して複層ガラスを製造する方法および装置に関する。

[0002]

【従来の技術】現在一般的に知られている複層ガラス は、最低2枚のガラス板をスペーサを介して対向させ、 そのガラス板とスペーサとをブチル系シーラントにて密 着させて中空層と外気とを遮断した後、対向しているガ ラス板の内面とスペーサ外周とで構成された空隙をポリ スルフィド系またはシリコーン系で代表される常温硬化 型シーリング材で封着する方法で製造されている。通 常、スペーサはアルミニウム製の中空状であり、あらか じめガラス板の大きさに合わせて切断され、その中空部 に乾燥材を充填した後、各端部をコーナーキーにより接 続して枠体に組み立てたもの、または中空部に乾燥材を 充填した後、各コーナー部で曲げ加工し、端部を接続キ ーで継ぎ合わせて枠体に組み立てたものを用いている。 【0003】とのような金属製のスペーサを用いた複層 ガラスの製造工程では、ガラス板の複層化工程とは別に スペーサの切断、乾燥材充填、スペーサ組立てといった 繁雑な工程が多く、多くの人手を要する。また、シーリ ング材のシーリング工程では、シーリング材が常温硬化 型であるため、ラインおよびシール装置を未硬化のシー リング材で汚し、製品の歩留まりを低下させている。さ らには、シーリング材が硬化するまで出荷できず、広大 な養生場所を要する。また、スペーサにアルミニウムを 用いる場合が多いが、アルミニウム製スペーサとガラス 板が接している部分が熱伝導点となり、複層ガラスの断 熱性を低下させる問題もある。

【0004】そこで、金属製のスペーサのかわりに樹脂 50 製のスペーサを用いた複層ガラスが提案されている。例 3

えば、特開昭61-64415には、ブチルゴムをベースとする材料をガラス板上に均一に成形する方法が開示されている。この方法によれば、樹脂材料をガラス板の片面に提供してスペーサを形成した後に、もう1枚のガラス板を積層して複層化しているため、上記の金属製スペーサのようなコーナーでの繁雑な作業を低減できる。また、複層化した後に、対向しているガラス板の内面とスペーサ外周とで構成された空隙を、上記の常温硬化型シーリング材で封着しているため、複層ガラスの断熱性低下を抑制できる。

[0005]

【発明が解決しようとする課題】ところで、特開昭61 -64415の方法によれば、従来の複層ガラスの製造工程のうち、一連のスペーサ組立て工程を省略できる。しかし、ガラス板の複層化工程、プレス工程およびシーリング材のシーリング工程は依然必要である。またプレス工程でのプレス圧力のばらつきが製品の厚みのばらつきとなる問題もある。

【0006】そこで、特開平7-17748には、上下 に所定間隔をあけて水平に搬送される2枚のガラス板間 20 に乾燥材を練り込んだ硬質樹脂材料を直接押出し成形する方法が開示されている。この方法によれば、上記の復層化工程やシーリング材のシーリング工程を省略できる ため、製造工程を簡略化できる。

【0007】との方法では、一方でガラス板を一組の辺方向に搬送しながら樹脂材料を一体成形した後に、ガラス板を90°回転させてもう一組の辺に樹脂材料を一体化させる。そのため、スペーサの継目が各コーナー部の合計4箇所になる。

【0008】複層ガラスは、2枚のガラス板間の中空層を外部から密封することによって、その断熱効果や結露防止効果を発揮する。そのため、この密封の精度は複層ガラスの性能を大きく左右する。したがって、特開平7-17748の方法のように継目が多数生じるものでは、複層ガラスの性能低下のおそれがある。そして、復層ガラスの性能を確保するために充分な継目処理が要求され、その分工程が増加する。

【0009】さらに、1組の辺に樹脂材料を押出した後に、もう1組の辺に樹脂材料を押出すと、最初の1組の辺にすでに成形されたスペーサがもう1組の辺への成形作業を妨げる。そして、この妨げになる箇所が4箇所あるということは、それだけ作業工程を繁雑化させる。

【0010】加えて、特開平7-17748の方法では、ガラスへの接着剤塗布後に樹脂材料を押出すが、接着剤塗布部に2枚のガラス板の間隔を確保するガラス板間隔保持具が接触するため、ガラス板とスペーサとの接着力を充分発現できず、複層ガラスの空気層内面結露が早期に発生するおそれがある。

【0011】したがって本発明の目的は、複層ガラスの 製造における従来技術の問題を解決し、断熱性、結露防 50 止性等の各種特性に優れた複層ガラスを安価にかつ簡便 に提供することにある。

[0012]

【課題を解決するための手段】本発明は、複数のガラス板をその間に中空層が形成されるように隔置して、所定の吐出口形状を有して樹脂材料を押出すダイと複数のガラス板の周縁部とを相対移動させながら、対向するガラス板間の周縁部にダイから樹脂材料を押出して樹脂製のスペーサを一体成形する複層ガラスの製造方法において、前記複数のガラス板の移動がそれぞれ同じ方向に同じ速度で同時になるように複数のガラス板を鉛直方向に保持し、前記ガラス板およびダイのそれぞれの移動をそれぞれ一方向への移動として、一方を移動させているときにもう一方を停止させるようにダイとガラス板とを相対移動させ、ガラス板の1辺毎に両者の移動を交替させながら対向するガラス板間の周縁部に樹脂材料を押出すことを特徴とする複層ガラスの製造方法を提供する。

【0013】また、本発明は、所定の吐出口形状を有して樹脂材料を押出すダイと、複数のガラス板をその間に中空層が形成されるように所定間隔をもって隔置する保持手段と、前記ダイと複数のガラス板の周縁部とを相対移動させる移動手段とを備えて、ダイと複数のガラス板の周縁部とを相対移動させながらダイから樹脂材料を押出して対向するガラス板間の周縁部に樹脂製のスペーサを一体成形する複層ガラスの製造装置において、前記保持手段は複数のガラス板がそれぞれ同じ方向に同じ速度で同時に移動可能に鉛直方向に保持するものであり、前記移動手段はダイとガラス板とが互いに直交するようにそれぞれ一方向に移動可能とした、ダイを移動させる第1の移動手段とガラス板を移動させる第2の移動手段とカらなることを特徴とする複層ガラスの製造装置を提供する。

[0014]

【発明の実施の形態】以下に、本発明を図面に基づいてさらに詳細に説明する。図1は本発明の複層ガラスの製造装置の一例を示す概略側面図、図2はその概略正面図である。ダイ11はリニヤレールを備えて駆動モータ等によって移動可能とする第1の移動手段1に取付けられ、鉛直方向に上下動する。ダイ11はスペーサを成形するための所定の開口断面形状を有する吐出口から樹脂材料を押出すものであり、スイベルジョイントを介して連結された押出機12、樹脂流路管13から供給される樹脂材料を所定の断面形状で2枚のガラス板の対向する面間周縁部に押出す。なお、吐出口と別に設けられた気体吹込口から、対向するガラス板31a、31b間に乾燥空気等の気体や断熱ガスを乾燥状態で吹き込むこともできる。

【0015】ガラス板31a、31bはその対向する面と反対側の面を吸着パッド23によって吸着支持され、

両者の間隔を所定の間隔に保ちながらガラス板保持台21に鉛直方向に保持されている。このガラス板保持台21には下部に車輪22が備えられていて、図示しない駆動機構(例えば駆動モータ)とガラス板保持台21と車輪22とによって、2枚のガラス板31a、31bを水平方向に移動する(第2の移動手段)。

【0016】図3はダイの要部を説明するための図1、図2の部分拡大図であり、図3(a)は部分拡大正面図、図3(b)は図3(a)のA-A線概略断面図である。ダイ11は、ダイ本体部14とダイ本体部14に隣接したガラス板挿入部15と吐出口16とガラス板挿入部15の内面側に設けられたガラス板押え具17とを有する。

【0017】ダイ本体部14は、ガラス板押え具17および吐出口16とともに、ガラス板のコーナー部において例えば回転モータ等によって90°回転する。このときの回転軸は、ダイ本体部14の樹脂流路19の中心軸と略一致させることが望ましい。これによって、安定した樹脂材料の供給が達成される。

【0018】上記例では、第2の移動手段にガラス板保 20 持台が備えられていて、とこにガラス板が保持される。この場合には、ガラス板の厚みが変ったり中空層の厚みが変ったときに、別のガラス板保持台を用意する必要がある。また、下辺においてダイとガラス板保持台とが干渉しあわないように調整または駆動させる必要がある。そこで、図4に示すように、ガラス板31bを鉛直テーブル4aに載せ、コンベヤ22によってガラス板bを水平方向に移動させる一方、ガラス板31bを吸着保持しながら、コンベヤの駆動に同期させてガラス板31aの動きと同じ動きで水平方向に移動させる構成のものを第 302の移動手段とすることは好ましい。この場合、吸着保持したガラス板31bのガラス板31aまでの間隔を制御することによって、所望の厚みの中空層の複層ガラスを容易に製造できる。

【0019】次に、このコンベヤ等からなる第2の移動手段を用いた装置によって、複層ガラスを製造する工程例を説明する(図4参照)。まず、ガラス板31bを鉛直方向に立ち上がったテーブル4aに立てかけるように支持し、コンベヤ22a上に載置する。次いで、コンベヤ22aの駆動によって、ガラス板31bをコンベヤ22aによって移動させて、ストッパ29の位置でガラス板31bを所定位置に位置決めする(イ)。ストッパ29は、例えばテーブル4a上に設けられた孔に挿入しておくことによって所定位置に決められる。また、ガラス板を感知するセンサ等によってストッパ29の位置にガラス板31bが到達したときにコンベヤ22aの動きを停止する。

【0020】次に、リニヤレール24上を走行する保持 ーブル4b側からテーブル4a側に向けて移動させる フレーム25をガラス板31bの停止位置まで移動さ (ホ:第2のステップ)。 こうして、下辺におけるガラせ、シリンダ等を介して保持フレーム25に設けられた 50 ス板31a、31b間に、スペーサ3bが一体成形され

吸着バッドをガラス板31b面に向けて前進させてガラス板31bを吸着保持しながら、所定距離だけシリンダを後退させる(ロ)。このとき、保持フレーム25にバーによってストッパ29を連結させることによって、その後の工程においてストッパ29をテーブル4a上の孔から外す作業の簡便化が図れる。

【0021】同様にして、ガラス板31aをテーブル4aに立てかけ鉛直方向に支持してコンベヤ22aに載置し、ストッパ29まで移動させてガラス板31bと同じ位置に位置決めする。こうして、シリンダの後退分の間隔を保持しながら、2枚のガラス板31a、31bがそれぞれコンベヤ22aおよびテーブル4a、保持フレーム25によって保持される。その後、コンベヤ22aを動かす速度と保持フレーム25がリニヤレール24上を移動する速度とを同じに保ちながら、2枚のガラス板31a、31bをテーブル4b、コンベヤ22b側に移動させる。そして、図のガラス板の左辺がダイ11まで到達したときにガラス板31a、31bの移動を停止する(ハ)。

【0022】ダイ11はテーブル4a、4bの間隙を鉛直方向上下に移動可能であり、テーブル4a、4bの中間上方に待機している。ダイ11を下降させることによって吐出口をガラス板31aと31bとの間に挿入し、吐出口から樹脂材料をガラス板31aとガラス板31bとの間に押出しながら、ダイ11を下降させる(二:第1のステップ)。こうして、左辺におけるガラス板31a、31間に、スペーサ3aが一体成形される。このとき、吐出口は図の上方を向いている。ダイ11の移動速度と樹脂材料の押出し量とを制御、同調させることでガラス板31a、31b間に均一にスペーサを一体成形できる。

【0023】ダイ11がガラス板31a、31bの下端に到達すると同時にダイの移動を停止し、ダイを反時計回りに90°回転させる。このとき、押出される樹脂材料の重を制御することによって、樹脂材料の過剰供給を防止できる。具体的には、ダイ11がガラス板の下端に到達したときの、ダイ回転時のダイ移動と押出し量の同調制御方法は押出し機の設定を固定したまま、ダイ11に具備した排出バルブを吐出口から排出口に切り替え、排出口側に樹脂を流すことにより吐出口からの押出し量を精密に制御することで達成される。これにより、コーナー部においてもガラス板間に均一に樹脂材料を供給できる。

【0024】ダイ11の回転が終了すると同時に排出バルブを排出口から吐出口に切り替え、吐出口側に樹脂を流す。同時に保持フレーム9とコンベア2a、2bとを同調駆動させ、ガラス板31a、31bを同一速度でテーブル4b側からテーブル4a側に向けて移動させる(ホ:第2のステップ)。こうして、下辺におけるガラス板31a、31b間に、スペーサ3bが一体成形され

る。上記と同様にガラス板31a、31bの移動速度と 樹脂材料33の押出し量を制御、同調させることでガラ ス板間に均一にスペーサを一体成形できる。

【0025】ダイ11がガラス板31a、31bの右端 に到達すると同時にガラス板31a、31bの移動を停 止し、ダイ11を反時計回りに90°回転させる。回転 中の吐出量制御は上記と同一である。回転終了と同時に ダイ11をガラス板1a、1bの右辺に沿って上方に移 動させる(へ:第3のステップ)。このとき、バーを伸 ばしてストッパ29をダイ11の移動前に退避させると 10 とによって、ダイ11の移動が干渉されなくなる。 こう して、右辺におけるガラス板31a、31b間に、スペ ーサ3cが一体成形される。

【0026】ダイ11がガラス板の上端に到達すると同 時にダイ11の移動を停止し、ダイ11を反時計回りに 90°回転させる。ダイの回転が終了すると同時に保持 フレーム25とコンベヤ22a、22bを同調駆動さ せ、ガラス板31a、31bを同一速度でテーブル4a 側からテーブル4b側に向けて移動させる(ト:第4の ステップ)。ダイ11がガラス板の左端の成形終了点に 20 到達すると同時にガラス板31a、31bの移動を停止 し、排出バルブを吐出口から排出口に切り替えて吐出口 からの押出しを停止後、ダイ11は待機位置に戻る。ダ イ11は待機位置で270°時計回りに回転し初期の状 態に戻る。吸着パッドのガラス板吸着を解除し、コンベ ヤ22aから22bに成形した復層ガラスを搬送し、脱 板する(チ)。 こうして、ガラス板31a、31b間の 周縁部全周に、樹脂製のスペーサが一体成形される。

【0027】上記工程において、ガラス板31a、31 bの位置ずれが発生しないように、テーブル4a、4b 面に複数のエアフローを設けることによってガラス板3 1 a とテーブル間との摩擦を減少させることは好まし い。また、ストッパ29による両ガラス板の位置を規制 することも、ガラス板31a、31bの位置ずれを防止 できるので好ましい。

【0028】また、上記例では対向するガラス板の互い に対向する面と反対側の面を保持しているが、これに限 らずガラス板の端面を保持してもよい。すなわち、ガラ ス板の端面を保持する場合も、ダイとガラス板の相対移 動が妨げられることがないからである。そして、この保 40 持位置については、両者を併用することもできる。ガラ ス板の間隔を適宜選択して変更が容易である点に鑑みる と、対向する面と反対側の面を吸着保持することが好ま しい。

【0029】さらに、上記のように、スペーサの一体成 形と同時に中空層に乾燥空気や断熱ガス等の乾燥気体を 吹き込むことは好ましい。乾燥気体の吹き込み方法とし ては、例えば、乾燥気体供給装置より供給ホース等を通 してダイ11先端に配した乾燥気体吹込口から、所定の 流量の乾燥気体をガラス板間に吹き込むととがあげられ 50 ましい。熱可塑性樹脂材料は、単に熱を加えるだけで容

る。これによって、ガラス板間の空気を乾燥気体で置換 し、複層ガラスに封じ込められた気体中の湿分を低減で き、結露がより防止される。乾燥気体として乾燥状態の 空気よりも熱伝導率の低いガス、いわゆる断熱ガスを使 用することにより復層ガラスの断熱性を髙めうる。断熱 ガスとしては、アルゴンガス、クリプトンガス、六フッ 化硫黄ガス等が好適であるが、これに限定されない。

【0030】本発明においてガラス板のスペーサが一体 成形される箇所に、あらかじめ接着剤を塗布しておくこ とで、より好適な接着強度が得られる。

【0031】本発明で用いられるガラス板としては、通 常の単板の無機ガラス板はもちろん、合せガラスや強化 ガラス等、さらには例えばポリカーボネートやアクリル 樹脂のような透明有機ガラス板も使用できる。またガラ ス板の周縁部にいわゆる暗色セラミックカラーと呼ばれ る隠蔽用のコーティングや熱線反射機能等の各種機能コ ーティングが施されていてもよい。さらに、2枚のガラ ス板間にさらに複数枚のガラス板を間隔を保ちながら配 し、複数のダイを用いれば、最後に樹脂材料が押出され る辺に所定の保持具を設け、その辺への成形時に退避さ せることによって、3枚以上のガラス板を用いた複層ガ ラスの製造も可能である。

【0032】ダイとガラス板の相対移動手順も、上記例 に限定されない。例えば、上記の第1~第4のステップ の順序をかえて、第2、3、4、1のステップ順で、相 対移動させてもよい。さらに、最初のダイの待機位置を 下方にし、下方から上方に向けてダイを移動させ、後に 上方から下方に向けてダイを移動する工程とすることも できる。これらの場合、ダイの待機位置等は、それぞれ の工程順に応じて適宜選択され決定される。

【0033】また、樹脂材料を押出しているときのダイ の吐出口はダイに対するガラス板の進行方向を向いて開 口しているが、常にガラス板の辺方向に垂直に向かせる ことでも、両者の合成された向きを向いたものであって もよい。この場合、その向きに応じて、樹脂材料の押出 量が適宜選択される。

【0034】ガラス板31a、31bを移動させる移動 手段も、上記例に限定されない。例えば、ガラス板31 bは、ロボットアームの先端に吸着板を有するロボット にて移動させてもよい。この場合、ガラス板31aの移 動(上記例ではコンベヤによる)と同じ動きになるよう に、あらかじめロボットにその移動軌跡を教示させてお くととによって、2枚のガラス板の位置ずれのないスペ ーサの一体成形を実現できる。いずれにしても、所定の 制御手段を用いて、2枚のガラス板の移動を同じ向きに 同じ速度で行うことによって、両者間を所定の間隔に保 ったまま、2枚のガラス板を移動できる。

【0035】樹脂材料は、押出成形可能な材料であれば 特に制限はないが、熱可塑性樹脂材料を用いることは好 易に材料を押出成形可能とすることができ、押出成形後の材料の冷却固化時間が短いことから、単に放置、放熱によって、すぐに材料が固化する。これにより、複層ガラス製造工程で養生時間が不要となり、養生スペース不要、短期納入対応、ハンドリング容易という効果も得られるからである。

【0036】以下に上記図4に示した例に基づいて、実際に複層ガラスを製造した例を示す。厚さ3mmのガラス板31bを吸着バッドを介して保持フレーム25に保持させ、同じく厚さ3mmのガラス板31aをテーブル 104aに支持させた後に、保持フレーム25を後退させて間隔を12mmに保持し2枚のガラス板31a、31bを平行に対向させた。上記の成形方法に則って、ダイ11の移動速度や保持フレーム25、コンベア22a、22bの搬送速度を、15m/分の速度で移動させながら、ブチルゴムを主成分とした熱可塑性樹脂材料をダイ吐出口より、2枚の対向ガラス板の内面で構成された空隙に押出し成形するとともに、乾燥気体吹込口より乾燥空気を吹き込みながら、対向ガラス板間の周縁部を封着することで、12mmの中空層を有する複層ガラスを得20た。

【0037】とうして得た複層ガラスをJIS R32 09に規定された複層ガラスの耐久性試験にて評価した ところ、露点は-35℃以下であり良好な結果を得た。 【0038】

【発明の効果】本発明によれば、一定間隔に保持した少なくとも2枚のガラス板の対向面周辺部に、樹脂材料を一体で成形して複層ガラスを製造することにより、従来の工程からスペーサの組立て工程、乾燥材充填工程、スペーサ貼り付け工程、ガラス板のプレス工程等が省略で 30き、大幅な設備の低減、作業スペースの縮小、作業の省人化、作業時間の短縮ができ、複層ガラスが低コストで提供されるという顕著な効果が得られる。

【0039】さらに、成形時にガラス板を所定の間隔に保持して成形し、その保持機構の精度が高いこと、ブレス工程が無いことから復層ガラスの厚みのばらつきを小さくでき、厚み寸法精度の高い複層ガラスが提供される*

*という効果も得られる。

【0040】また、成形時にガラス板の中空層に乾燥気体を吹き込むととで、成形後の複層ガラスの露点降下時間を短縮でき、また、空気よりも熱伝導率の低い断熱ガスを乾燥状態で吹き込むことにより、複層ガラスの露点降下時間を短縮するだけでなく、断熱性をより向上させることもできる。また、従来のアルミスペーサに代えて樹脂製のスペーサとすることで、一層断熱性能を向上させる効果も得られる。

【0041】特に、樹脂材料として熱可塑性樹脂を用いることで、その熱溶融性から、単に熱を加えるだけで容易に材料を押出成形可能とすることができ、押出成形後の材料の冷却固化時間が短いことから、単に放置、放熱によって、すぐに材料が固化する。これにより、複層ガラス製造工程で養生時間が不要となり、養生スペース不要、短期納入対応、ハンドリング容易という効果も得られる。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の複層ガラスの製造装置の一例を示す概略側面図。

【図2】本発明の複層ガラスの製造装置の一例を示す概略正面図。

【図3】図1の部分拡大正面図(a)、図3(a)のA -A線概略断面図(b)。

【図4】本発明の復層ガラスの製造方法の一例を示す概略正面図。

【符号の説明】

4a、4b:テーブル

11:ダイ

12:押出し機

22a、22b:コンベヤ

23:吸着パッド

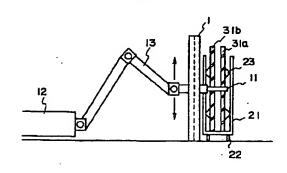
24:リニヤレール

25:保持フレーム

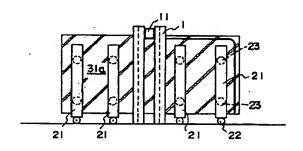
29: ストッパ

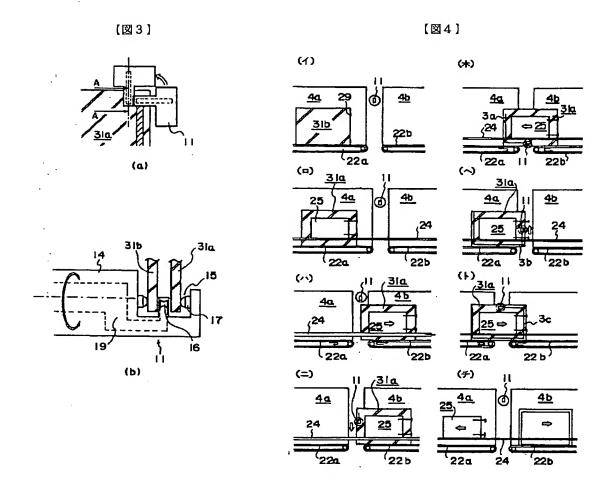
31a、31b:ガラス板

[図1]



【図2】





フロントページの続き

(72) 発明者 澁谷 崇

神奈川県横浜市神奈川区羽沢町1150番地 旭硝子株式会社中央研究所内 (72)発明者 辻野 雅紀

神奈川県横浜市神奈川区羽沢町1150番地

旭硝子株式会社中央研究所内

(72)発明者 渋谷 泰宏

神奈川県横浜市神奈川区羽沢町1150番地

旭硝子株式会社中央研究所内